



| | | | | | | |
|----------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------|------------------|-----------------------------------|--|
| NOMBRE ALUMNO | | Victor Gabriel Tapia Cosillas | | | | |
| ASIGNATURA | | Cinematica de Robots | | | | |
| RECIBI INFORMACIÓN AL INICIO DEL CUATRIMESTRE SOBRE EVALUACIÓN Y REGLAS DE CLASE | | NOMBRE PROFESOR Carlos Enrique Morán Garabito | | | | |
| FIRMA DEL ALUMNO | | El alumno obtendrá el modelo cinemático de manipuladores, a través de métodos geométricos, analíticos y de simulación para determinar la posición, orientación y velocidad del efector final y plataforma móvil de robots industriales. Alumno integrará circuitos de interfaz empleando dispositivos de electrónica de potencia y acoplamientos analógicos para la automatización de sistemas mecatrónicos y robóticos. | | | | |
| No. PRACTICA | PRACTICA (34%) | FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA | FECHA DE ENTREGA REPORTE | FIRMA DE ENTREGA | ENTREGA EN TIEMPO (100%, 50%, 0%) | |
| 1 | EV_1_1_Instalación de ROS | 13-sep. | 20/09 | [Firma] | 100 | |
| 2 | EV_1_2_Diseño CAD de un robot serial | 20-sep. | 20/09 | [Firma] | 100 | |
| 3 | 2_1_Simulación de cinemática directa e inversa de manipuladores seriales | 27-sep. | 27/09 | [Firma] | 100 | |
| 4 | 2_2_Simulación de cinemática directa e inversa de manipuladores paralelo | 04-oct. | | | | |
| 5 | 2_3_Calcular la cinemática diferencial directa e inversa de manipuladores seriales y sus singularidades | 11-oct. | | | | |
| 6 | 3_1_Análisis de elementos finitos al robot | 25-oct. | 01/11 | [Firma] | 50 | |
| AVANCE | | FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA | FECHA DE ENTREGA REPORTE | FIRMA DE ENTREGA | ENTREGA EN TIEMPO (100%, 0%) | |
| 1 | | | | | | |
| 2 | Primer avance | 20-sep | 20/09 | [Firma] | 100 | |
| 3 | Segundo avance | 18-oct | 18/10 | [Firma] | 100 | |
| 4 | Reporte final (diseño de un robot serial y su aplicación en la sociedad) | 08-nov | | [Firma] | 100 | |
| No DE TAREA | TAREA / ACTIVIDAD (33%) | FECHA DE ENTREGA REPORTE | FECHA DE ENTREGA REPORTE | FIRMA DE ENTREGA | ENTREGA EN TIEMPO (100%, 50%, 0%) | |
| 1 | EV_1_3_Investigación de par de rotación y cuaternios | | 17-sep | [Firma] | 100 | |
| 2 | EV_1_4_Describir la parametrización de rotaciones de acuerdo a los ángulos de Euler | | 24-sep | [Firma] | 100 | |
| 3 | EV_2_2_Explicar el operador Jacobiano | | 05 | [Firma] | 100 | |
| 4 | EV_2_3_Describir las condiciones de singularidad de manipuladores seriales | | 01 | [Firma] | 100 | |
| 5 | EV_2_4_Explicar la convención Denavit-Hartenberg | | 08-oct | [Firma] | 100 | |
| 6 | EV_3_4_Describir los métodos geométrico, algebraico y desacoplo cinemático | | 15-oct | [Firma] | 100 | |
| 7 | EV_3_5_Describir las características de cinemática directa e inversa de manipuladores paralelos | | 22-oct | [Firma] | 100 | |
| 8 | EV_3_6 Identificar las aplicaciones de los manipuladores paralelos | | 29-oct | [Firma] | 100 | |
| | | | 05-nov | [Firma] | 100 | |



UPZMG



| NOMBRE ALUMNO | | Victor Gabriel Tapia Cosillas | | | |
|---------------|----------------------------------------|-------------------------------|--------------------------|------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------|
| No. PRACTICA | PRACTICA (34%) | FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA | FECHA DE ENTREGA REPORTE | FIRMA DE ENTREGA | ENTREGA EN TIEMPO (100%, 50%, 0%) |
| 7 | 3_2_ Importando CAD a Blender a Gazebo | 08-nov. | 06/11/19 |  | 100 |
| 8 | 3_3_ Simulando Robot con Gazebo | 15-nov. | |  | 100 |
| 9 | | | | | |
| 10 | | | | | |
| 11 | | | | | |
| 12 | | | | | |

Reglamento

| En el aula | En las practicas | En el laboratorio |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <p>Vocabulario adecuado Short Gorras Prendas desgarradas Chancas Las ventas Uso de celular Juegos / Videojuegos Comer / Beber</p> <p>Se restarán 10 unidades por cada ocasión en que se incide al incumplimiento de losaguno de los puntos anteriormente mencionados</p> | <p>Cada Practica se tiene una semana para terminarse, y su valor e informes estan dados en el archivo "Reglas para las practicas"</p> <p>Se revisaran las practicas unicamente ya terminadas</p> <p>El archivo GIT solo se recibira una vez y sera a travez del consejal en la segunda semana de inicio del cuatrimestre, en caso de que el maestro no tenga la liga GIT en tiempo y forma o la liga no descarge los contenidos, el valor de las practicas, tareas y reportes seran 0.</p> | <p>Deberán seguirse las reglas indicadas por el laboratorista y las indicadas en la entrada de laboratorio, en caso de que no se acate alguna, se deberá retirar el alumno del laboratorio con su respectiva falta y no se calificará la práctica.</p> |

Reportes de practicas y proyectos

Los reportes deberan ser entregados con el formato establecido en el archivo "Reporte de investigacion".

Se restaran 10 puntos a la calificacion final si el alumno no sube los archivos en forma establecida por el maestro al principio del castrimestre.

Se restaran 10 puntos a la calificacion final por cada cambio de equipo, ya sea de practicas como de proyecto Para que tenga valor el avance de proyecto, la tarea/actividad y la practica, esta debe estar terminada en tiempo y

Esta hoja es responsabilidad solo del alumno, por lo que debera portarla en todo momento ya que no se recuperan firmas, ni se firma despues de solicitada la fecha, ni se firman hojas perdidas, deboradas por algun tipo de animal domestico.

Si se va a discutir algún tema de la calificación, tareas, trabajos, etc. Asegurese de llevar las bases y fundamentos bien argumentados, de otra manera se restaran puntos sobre su calificación.